(11)特許出顧公開番号 特開平5-221521

(43)公開日 平成5年(1903) 8日31日

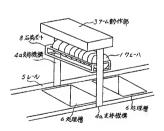
(51)Int.Cl. ⁵		MADE COMMON TO						
B 6 5 G	40 /07	畿別記号		庁内整理番号	FI			技術表示箇所
B 6 5 G			_	9244-3F				
	49/04			9244-3F				
HOIL			A					
# H01L		3 4 1	Ç	8728-4M				
	21/306		J	7342-4M				
						審查請求	未請求	請求項の数1(全 5 頁)
(21)出願番号		特顯平4-57554			(71)出順人	3900019	915	
						山形日:	本電気株	式会社
(22)出願日		平成 4年(1992) 2月10日				山形県	山形市北	町 4 丁目12番12号
					(72)発明者	清和	男信	
							山形市北 朱式会社 (可四丁目12番12号 山形日
					(74)代理人		世野 中	-

(54)【発明の名称】 ウェーハ処理装置用搬送機機

(57)【要約】

【目的】 ウェーハ処理装置の搬送機構において、処理 楷内でウェーハを設置する台座とウェーハを搬送するア 一ムとの、ピッチずれによる処理槽内へのウェーハの散 乱を防ぐ。

【構成】 あらかじめ複数枚のウェーハ1を装填した石 英製のボート8を、アーム2、アーム動作部3を介して 支持機構4に吊り下げ、レール5によって案内された各 処理槽6内の台座7a上に設置することにより、ウェー ハ1の処理槽6内での散乱を防ぐ。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 ボートと、アーム動作部と、支持機構と を有するウェーハ処理装置用搬送機構であって、

ボートは、複数の半導体ウェーハを並列に支持するもの であり、

アーム動作部は、前記ボートを脱着可能に支持するもの であり

支持機構は、前記ボートを前記アーム動作部を介して吊 下し、該ボートを処理槽内に搬出入させるものであり、 前記ポートは、半導体ウェーハの底縁、両側縁で3点支 10 ームによってウェーハを各処理槽上まで運搬し、その 持する骨組構造としたものであることを特徴とするウェ ーハ処理装置用搬送機構,

【発明の詳細な説明】

[00011

【産業上の利用分野】本発明は、半導体集積回路装置に おける半導体基板であるウェーハを処理するウェーハ処 理装置、特に複数のウェーハを搬送するウェーハ処理装 置用搬送機構に関する。

[0002]

【従来の技術】図4(a)は、従来の搬送機構の一例を 20 う。さらに、ウェーハに対してキャリアーの容量がかな 示す斜視図、図4 (b)は、処理槽内にウェーハを設置 した場合の部分正面図である。

【0003】従来、この種の搬送機構は、図4(a)に 示すように、複数のウェーハ1を挟持するアーム2 a、 2bと、アーム2a, 2bを支持し、アーム2a, 2b を開閉させウェーハを脱着させるアーム動作部3と、ア ーム動作部3を支持し、レール5に沿いウェーハ1及び アーム動作部3を各処理槽6まで搬送し、レール5に垂 直方向に上下動作することにより、処理槽6内にウェー 処理槽6内でウェーハが装填される溝の切ってある台座 7とから構成される。

【0004】処理槽6内の台座7へのウェーハ1の装填 は、支持棒4のレール5に対し垂直方向での下方動作よ り台座7上へウェーハ1が移動し、アーム2a、2bが 開放することにより実施される。さらに、台座7からの ウェーハ1の取り出しは、これとは逆動作で実施され ъ.

【0005】図5(a)は、従来の搬送機構の第二例を 示す斜視図、図5(b)は、図5(a)の部分正面図で 40 ある。従来、この種の搬送機構は、図5 (a) に示すよ うに、ウェーハが複数枚収納されたキャリアー11を挟 持する複数のテフロン製の一対のアーム2と、アーム2 の一端を保持し、アーム2を吊すとともにアーム2と垂 直方向に摺動穴が開けられた固定具9と、固定具9の摺 動穴に貫通するアーム支持棒10と、このアーム支持棒 10の一端を保持し、さらに回転動作を行なうアーム動 作部3と、アーム動作部3を支える支持棒4と、アーム 動作部3の移動する際に支持棒4を案内するレール5と で構成されている。

【0006】図5(b)に示すように、アーム支持棒1 0の矢印方向への回転運動で、一対のアーム2が矢印方 向に開閉され、キャリアー11を把んだり、離脱させた りしている。さらに、支持棒4の上下動により、図5 (a)に示す処理槽6に浸したり、引揚げたりすること ができる

[0007]

【発明が解決しようとする課題】 従来の第1の搬送機構 において、各処理槽内でウェーハを処理する場合に、ア 後、槽内の台座に装填するために、アームから台座へウ ェーハを移す際にピッチずれを起した場合は、槽内にウ ェーハが散乱してしまう。さらに、各処理槽に移動させ るごとに、上記のようなウェーハの移し替えを行なうた め、ピッチずれを起す割合が多くなるという問題占があ った。

【0008】第2の搬送機構においては、ウェーハを収 納するキャリアは周囲が閉塞されているため、キャリア ーによって薬液のウェーハへの循環が阻害されてしま

り大きいために、ウェーハ径が大きくなると、かなり大 きなキャリアーが必要となり、処理槽自体が非常に大き くなるという問題点があった。

【0009】本発明の目的は、ウェーハの散乱等の事故 を防止するとともに、薬液のウェーハに対する循環性を 向上させたウェーハ処理装置用搬送機構を提供すること にある.

[0010]

【課題を解決するための手段】前記目的を達成するた ハ1を入出させる支持棒4と、図4(b)に示すような 30 め、本発明に係るウェーハ処理装置用搬送機構は、ボー トと、アーム動作部と、支持機構とを有するウェーハ処 理装置用搬送機構であって、ボートは、複数の半導体ウ ェーハを並列に支持するものであり、アーム動作部は 前記ボートを脱着可能に支持するものであり、支持機構 は、前記ボートを前記アーム動作部を介して吊下し、該 ボートを処理槽内に搬出入させるものであり、前記ボー トは、半導体ウェーハの底縁、両側縁で3点支持する骨 組構造としたものである。

> 【作用】半導体ウェーハを支持するボートを骨組構造と することにより、薬液の循環性を向上させる。 さんに ボートに支持したまま半導体ウェーハを処理槽内にセッ トし、ウェーハの処理を行うことにより、ウェーハの散 乱等を防止する.

[0012]

[0011]

【実施例】以下、本発明の一実施例を図により説明す る。図1は、本発明の一実施例を示す斜視図、図2は、 同正面図、図3は、処理槽内にウェーハ及びボートを設 置した状態を示す図である。

50 【0013】図において、本実施例に係るウェーハ処理

装置用搬送機構は、ボート8と、アーム動作部3と、支 持機構4 aとを有している。

【0014】ボート8は、複数の半導体ウェーハを並列 に支持するものである。

【0015】アーム動作部3は、ボート8を脱着可能に 支持するものである.

【0016】支持機構4aは、ボート8をアーム動作部 3を介して吊下してレール5に沿い処理槽6間を移動 し、ボート8を処理槽6内に搬出入させるものである。

【0017】ボート8は、半導体ウェーハ1の底縁、両 10 理槽の拡大への影響は少なく、コンパクトにできる。 側縁で3点支持する骨組構造としたものである。 具体的 には、ボート8は、中抜き構造の側枠8 a、8 aと、両 側枠8a,8a間に底部と側部とに配置されて張設さ れ、ウェーハ1の側縁、底縁を嵌合保持する遺を設けた 3本の細管8b,8b,8bとからなる骨組構造であ り、これらは石英製からなる。

【0018】実施例において、処理する複数のウェーハ 1を装填したボート8をアーム動作部3のアーム2によ り把持し、支持機構4をレール5に沿い移動させ各処理 槽6まで移送する。

【0019】支持機構4は、処理槽6の上方に達した時 点でアーム動作部3によりボート8を処理槽6内の台座 7 a上に載置する。この状態でボート8内のウェーハ1 に対する処理が行なわれる。この際、ボート8は骨組構 造であるため、ウェーハ1に対する処理液の循環性が向 トする。

【0020】処理後、支持機構4は、ボート8を処理機 6から引上げ、他の処理槽6に搬出入を行い、処理を続 行する。

[0021]

【発明の効果】以上説明したように本発明は、ウェーハ をボートに収容し、ウェーハをボート無移送するように するため、ウェーハ単位で移し替えることがなく、ウェ 一ハの散乱等の事故を防止できる。

【0022】さらに、ボートは骨組構造であるため、ウ ェーハに対する薬液の循環が良く、ウェーハに対する処 理効率を向上できる。また、ウェーハ径が拡大した場 合、キャリアー使用の場合よりはボートの拡大による処

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施例を示す斜視図である。

【図2】同正面図である。

【図3】処理槽内にウェーハ及びボートを設置した状態 を示す図である。

【図4】(a)は、従来例を示す斜視図 (b)は 処 理槽内を示す正面図である。

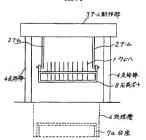
【図5】(a)は、他の従来例を示す斜視図。(b) は、部分正面図である。

- 20 【符号の説明】 1 ウェーハ
 - 2 アーム
 - 3 アーム動作部
 - 4 支持機構 5 1/-1/
 - 6 処理槽
 - 7a 台座 8 ボート

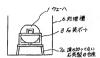
【図1】

-37-4動作部 8.石英术 40支持機構 -ノウェーハ 5 L-1V 6 処理權 40支持機構 6处理機

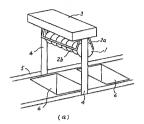
【図2】



【図3】



【図4】





【図5】

